

FR04/2723

PCIR/2004/02723

10 NOV. 2004

REC'D 07 JAN 2005

WIPO

PCT

PA 1242501

THE UNITED STATES OF AMERICA

TO ALL TO WHOM THESE PRESENTS SHALL COME:

UNITED STATES DEPARTMENT OF COMMERCE

United States Patent and Trademark Office

November 01, 2004

THIS IS TO CERTIFY THAT ANNEXED HERETO IS A TRUE COPY FROM THE RECORDS OF THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE OF THOSE PAPERS OF THE BELOW IDENTIFIED PATENT APPLICATION THAT MET THE REQUIREMENTS TO BE GRANTED A FILING DATE UNDER 35 USC 111.

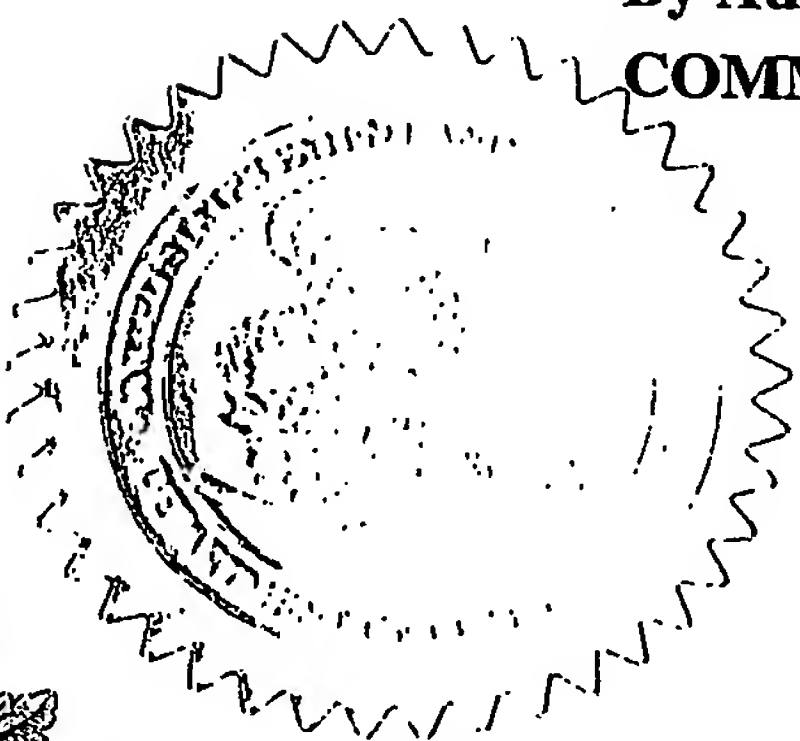
APPLICATION NUMBER: 60/532,750


FILING DATE: December 23, 2003

PRIORITY DOCUMENT

SUBMITTED OR TRANSMITTED IN
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)

By Authority of the
COMMISSIONER OF PATENTS AND TRADEMARKS




M. K. HAWKINS
Certifying Officer

PROVISIONAL APPLICATION COVER SHEET

This is a request for filing a PROVISIONAL APPLICATION under 37 CFR 1.53(b)(2).

Docket #: 33900-142P

Type a plus sign (+) inside this box→

INVENTOR(S)/APPLICANT(S)

NAME (First, Middle, Last)

RESIDENCE (City and either State or Country)

Daniel SOLER
Philippe GODEFROY

La Tour D'Aigues, France
Marseille, France

TITLE OF THE INVENTION (280 characters max)

Procédé et dispositif de capture d'une image grand champ et d'une région d'intérêt de celle-ci

CORRESPONDENCE ADDRESS

Lance J. Lieberman, Esq.
(212) 687-2770

Cohen, Pontani, Lieberman & Pavane
551 Fifth Avenue, Suite 1210
New York, New York 10176

ENCLOSED APPLICATION PARTS (check all that apply)

☒ Specification Number of Pages [15]
☒ Drawing(s) Number of Sheets [4]

☐ Other (specify):

METHOD OF PAYMENT (check one)

☒ A check is enclosed to cover the Provisional filing fees
☒ If no check is enclosed or the enclosed check is insufficient - The Commissioner is hereby authorized to charge the filing fees or credit any overpayment to Deposit Acct. No. 03-2412.

PROVISIONAL FILING FEE
AMOUNTS: \$160

The invention was made by an agency of the United States Government or under a contract with an agency of the United States Government

☒ No

☐ Yes, the name of the U.S. Government agency and the Government contract number are: _

☐ Small Entity Status is claimed

Dated: December 23, 2003

COHEN, PONTANI, LIEBERMAN & PAVANE
551 Fifth Avenue, Suite 1210
New York, New York 10176
(212) 687-2770

Respectfully submitted,

By: _____

Lance J. Lieberman
Reg. No. 28,437

PROVISIONAL APPLICATION FILING ONLY

5

"Procédé et dispositif de capture d'une image grand champ et d'une
région d'intérêt de celle-ci"

10 L'invention se rapporte à un procédé et un dispositif de capture, et
éventuellement de visualisation et de traitement, d'une image grand champ, par
exemple de type panoramique.

Elle vise plus particulièrement un procédé et un dispositif pour capturer ou
visualiser une région d'intérêt d'une telle image, cette région d'intérêt ayant une
résolution bien supérieure à celle de ladite image.

15 L'invention trouve des applications, et ce de façon non limitative, dans des
dispositifs de traitement d'image, des dispositifs de surveillance ou de
télésurveillance, et dans des systèmes d'observation embarqués dans des
véhicules ou des robots en mouvement.

20 Un tel procédé peut notamment être utilisé pour explorer une image grand
champ en faisant "glisser" la région d'intérêt observée, et effectuer notamment
des zooms ou des détections sur ces régions d'intérêt.

Il est déjà connu des procédés et des dispositifs d'affichage et de
traitement d'image panoramiques et de portions de telles images.

25 Ces procédés connus concernent plus particulièrement des méthodes
logicielles ou de traitement mathématique pour corriger les distorsions ou
retarder les aspects de granulosité qui apparaissent lors du grossissement d'une
portion d'usage panoramique obtenue avec un objectif à grand champ (en
anglais "fish-eye").

30 Le document US 5 185 667 décrit, en particulier, l'utilisation de différentes
fonctions mathématiques pour corriger les distorsions dans une région d'intérêt
d'une image panoramique.

35 De façon similaire, le document FR 2 827 680 propose une méthode
consistant à dilater l'image panoramique projetée sur un capteur d'image
rectangulaire et un objectif fish-eye adapté à déformer les images par
anamorphose.

Enfin, le document US 5 680 667 décrit un système de téléconférence
dans lequel une portion d'une image panoramique correspondant au participant

5 ayant la parole à un moment donné, et sélectionnée automatiquement, est corrigée électroniquement avant transmission.

En résumé, les différents procédés et dispositifs analysés ci-dessus utilisent des méthodes de traitement numérique d'une image panoramique pour fournir un agrandissement d'une région d'intérêt de celle-ci.

10 Ces méthodes présentent toutes l'inconvénient que le degré de résolution de la portion d'image sélectionnée est limité par la résolution de l'objectif "fish-eye" d'acquisition de l'image panoramique.

L'invention vise à palier cet inconvénient.

15 A cet effet, et selon un premier aspect, l'invention concerne un dispositif de capture d'une image acquise par un système optique grand champ fournissant un premier faisceau lumineux correspondant à ce grand champ. Ce dispositif comporte :

20 – des moyens de sélection d'un deuxième faisceau lumineux, à partir du premier faisceau, le deuxième faisceau correspondant à un champ réduit de ce grand champ et étant représentatif d'une région d'intérêt quelconque de cette image ; et

– une première caméra adaptée à capturer le deuxième faisceau.

Ainsi, la première caméra ne capture que les seuls rayons du deuxième faisceau lumineux correspondant à la région d'intérêt de l'image grand champ.

25 La résolution de cette région d'intérêt est ainsi fixée par la résolution de la première caméra et non pas par celle de l'objectif de type grand champ.

L'invention permet ainsi d'observer une région d'intérêt d'une image grand champ avec une résolution bien supérieure à celle disponible avec les dispositifs et procédés connus jusqu'alors.

30 Dans une première variante dans laquelle la première caméra est mobile, les moyens de sélection comportent des moyens de positionnement de cette première caméra, dans une position telle qu'elle reçoit le deuxième faisceau.

35 Dans une deuxième variante dans laquelle la première caméra est fixe, les moyens de sélection comportent des moyens de déviation adaptés à dévier le deuxième faisceau en direction de la première caméra. Ces moyens de déviation peuvent notamment être constitués par un prisme, un miroir ou tout système de diffraction mobile en rotation dans le premier faisceau.

5 Ces deux variantes de réalisation permettent ainsi de capturer, avec une haute résolution, une région d'intérêt d'une image grand champ, sans qu'il soit nécessaire de déplacer la première caméra dans tout ce grand champ. En supposant par exemple que le grand champ corresponde à un demi-espace (180°) et que le coefficient de réduction défini par le rapport entre le grand
10 champ et le champ réduit soit égale à dix, il suffit de déplacer la première caméra (ou les moyens de déviation) d'un angle de 18° pour couvrir tout le demi-espace avec la première caméra.

On obtient ainsi un dispositif de capture particulièrement rapide.

15 Fort avantageusement, lorsque ce dispositif de capture est embarqué dans un véhicule ou un robot, l'encombrement extérieur de ce dispositif de capture correspond à la seule optique du système optique fixe grand champ. Cette caractéristique est particulièrement importante lorsque le dispositif est installé dans des aéronefs aux fortes contraintes aérodynamiques.

Préférentiellement, la première caméra comporte un dispositif de zoom
20 optique permettant de définir l'étendue angulaire de la région d'intérêt.

Dans un mode préféré de réalisation, le dispositif selon l'invention comporte en outre des moyens pour dupliquer le premier faisceau en un premier faisceau dupliqué et une deuxième caméra pour capturer l'intégralité du premier faisceau dupliqué.

25 Dans une première variante de ce mode préféré de réalisation, le dispositif de capture selon l'invention comporte un poste de visualisation permettant de visualiser l'image grand champ dans son ensemble capturée par la deuxième caméra, ce poste de visualisation étant situé à proximité de moyens de commande des moyens de sélection permettant de définir la région d'intérêt.

30 Il est alors possible de positionner la première caméra dans le deuxième faisceau correspondant à la région d'intérêt, sous contrôle de l'image grand champ dans son ensemble, et de commander le zoom optique à partir de ce poste de visualisation.

35 Ainsi, l'observateur peut agrandir une portion de l'image panoramique depuis le poste de visualisation, par exemple à l'aide d'une manette ou d'un joystick, la résolution de la région d'intérêt étant définie par les caractéristiques de la première caméra.

5 Dans une deuxième variante de ce mode préféré de réalisation, le dispositif de capture selon l'invention comporte des moyens de traitement d'image de l'image grand champ capturée par la deuxième caméra, ces moyens de traitement étant adaptés à détecter un mouvement et/ou une variation de l'intensité lumineuse dans cette image et à commander les moyens de sélection
10 de la région d'intérêt en fonction du résultat de cette détection.

Cette variante de réalisation est particulièrement adaptée aux applications de surveillance ou de détection d'intrusion.

Dans une variante de réalisation, principalement aux fins militaires, le système optique et la première caméra sont aptes à capturer les premier et
15 deuxième faisceaux lumineux dans le domaine de l'infrarouge.

Selon un deuxième aspect, la mention concerne un procédé de capture d'une image acquise par un système optique grand champ fournissant un premier faisceau lumineux. Ce procédé comporte :

- une étape de sélection d'un deuxième faisceau lumineux, à partir du
20 premier faisceau, le deuxième faisceau correspondant à un champ réduit dudit grand champ et étant représentatif d'une région d'intérêt quelconque de cette image ; et

- une étape de capture du deuxième faisceau avec une première caméra.

L'invention vise aussi un système de capture d'une image couvrant un
25 espace à 360°, ce système de capture comportant deux dispositifs de capture tels que décrits brièvement ci-dessus et agencés tête bêche, les systèmes optiques de ces dispositifs de capture étant aptes à couvrir un demi-espace.

Les avantages du procédé de capture et du système de capture étant identiques à ceux du dispositif de capture décrit précédemment, ils ne seront pas
30 rappelés ici.

D'autres aspects et avantages de la présente invention apparaîtront plus clairement à la lecture de la description d'un mode particulier de réalisation qui va suivre, cette description étant donnée uniquement à titre d'exemples non limitatifs et faite en référence aux dessins annexés sur lesquels :

35 - la figure 1 représente un dispositif de capture conforme à l'invention dans un mode préféré de réalisation ;

5 - la figure 2 représente un dispositif de capture conforme à l'invention dans un autre mode de réalisation ;

- la figure 3 représente à plus grande échelle les espaces observés par chacune des caméras du dispositif dans le mode de réalisation de la figure 1 ou 2 ;

10 - la figure 4 représente les principales étapes E5 à E90 d'un procédé de capture selon l'invention dans un mode préféré de réalisation ; et

- la figure 5 représente un système de capture couvrant un espace à 360° conforme à l'invention dans un mode préféré de réalisation.

En référence notamment à la figure 1, on a représenté par la référence 1
15 un système optique grand champ d'axe Z, en soi connu, monté dans une ouverture 2 d'une paroi 3. La paroi 3 peut être le carter d'un dispositif de prise d'image ou la paroi d'une carlingue d'avion, ou le plafond d'un local à surveiller.

Dans l'exemple décrit ici, le système optique grand champ 1 est constitué d'un afocal de grossissement angulaire inférieur à un.

20 Ce système optique 1 fournit un premier faisceau lumineux 4 coaxial à l'axe Z. Dans le premier faisceau lumineux 4, est disposé un duplicateur 5 qui réfléchit le premier faisceau 4 dans une direction Y, de préférence perpendiculaire à l'axe Z afin de générer un premier faisceau dupliqué 6 d'axe Z.

Dans le premier flux lumineux 4 d'axe X, en aval du duplicateur 5 est
25 disposée une première caméra numérique mobile 20, dont l'objectif 21 ne capture qu'un deuxième faisceau lumineux étroit 4' à partir du premier faisceau lumineux 4.

Cette première caméra 20 est équipée d'une matrice 22 d'éléments photosensibles à transfert de charge connus sous l'acronyme CCD et de moyens
30 23 pour générer et délivrer un train de premiers signaux électriques 24.

Ces premiers signaux 24 sont ensuite transmis par ondes hertziennes ou infrarouges, ou par des câbles, vers au moins un poste d'observation, décrit ultérieurement dans le présent mémoire, au moyen d'un émetteur-récepteur 15, équipé d'un dispositif de multiplexage.

35 Coaxialement à l'axe Y, est disposée une deuxième caméra numérique fixe 10, dont l'objectif 11 capture la totalité du premier faisceau 6 dupliqué.

5 Cette deuxième caméra 10 est également équipée d'une matrice 12 d'éléments photosensibles à transfert de charge et des moyens 13 pour générer et délivrer un train de deuxièmes signaux électriques 14 représentatifs de l'image panoramique captée par la première caméra 10.

10 Ces deuxièmes signaux électriques 14 sont transmis vers le poste d'observation par l'émetteur réception 15.

15 A part leurs objectifs 11 et 21, les deux caméras 10 et 20 peuvent être identiques. En particulier, le nombre de pixels définis par les matrices 21 et 22 d'éléments photosensibles peuvent être identiques. Les images ou photos de taille identique que l'on peut obtenir à partir des deux trains de signaux 14 et 24 ont alors la même résolution.

 Ces trains de signaux 14 et 24, émis par l'émetteur-récepteur 15 sont reçus au poste d'observation par le bloc réception d'un deuxième émetteur-récepteur 30, également équipé d'un dispositif de multiplexage.

20 Les trains des deuxièmes signaux 14', équivalents aux trains des deuxièmes signaux 14, reçus par le deuxième émetteur-récepteur 30 sont traités par un dispositif électronique 40 de traitement d'informations et de distorsions d'image qui fournit à une mémoire 41 les données représentatives de l'image grand champ 42 capturée par la deuxième caméra 10.

25 Cette image grand champ 42 est affichée sur un écran 43, et les données de l'image 42 peuvent être archivées sur un support 44 pour une visualisation ultérieure.

30 De la même manière, les trains des premiers signaux 24', équivalents aux trains des premiers signaux 24, reçus par le deuxième émetteur-récepteur 30 sont traités par un deuxième dispositif électronique 50 de traitement d'informations et de distorsions d'image qui fournit à une deuxième mémoire 51 les données représentatives de la région d'intérêt 52 capturée par la première caméra 20.

35 Cette région d'intérêt 52 est affichée sur un deuxième écran 53, et les données de cette région d'intérêt 52 peuvent être avantageusement affichées sur un deuxième support 54, afin de pouvoir être visualisées ultérieurement.

 Les dispositifs électroniques 40 et 50 peuvent avantageusement être remplacés par un micro-ordinateur du commerce comportant des logiciels de

5 traitement des distorsions d'image inhérentes aux prises de vue par des objectifs grand champ, tels que ceux connus dans l'état de la technique.

La région d'intérêt 52 de l'image grand champ 42 peut aussi être incrustée dans l'image grand champ 42 et affichée sur le même écran que celui servant à l'affichage de l'image grand champ, sans sortir du cadre de l'invention.

10 Au poste d'observation, est également prévu un dispositif de navigation 60 dans l'image grand champ 42.

Ce dispositif de navigation 60 peut par exemple comporter un joystick pour positionner un curseur 61 dans l'image grand champ 42 affichée sur l'écran 43.

15 La position du curseur 61 définit les coordonnées angulaires θ_x , θ_y de la région d'intérêt 52 de l'image grand champ 42 que l'observateur veut voir visualiser sur le deuxième écran 53 et filmer par la première caméra 20.

Préférentiellement, les coordonnées x et y définies par le dispositif de navigation 60 sont délivrées au deuxième dispositif électronique 50, afin que ce
20 dernier puisse traiter correctement les distorsions de l'image prise par la première caméra 20.

Ces coordonnées angulaires θ_x , θ_y sont également fournies à un dispositif 63 qui délivre au deuxième émetteur-récepteur un premier train de signaux 64x représentatifs de la valeur θ_x et un deuxième train de signaux 64y
25 représentatifs de la valeur θ_y .

Les signaux 64x et 64y sont émis par le deuxième émetteur-récepteur 30 et reçus par l'émetteur-récepteur 15 du dispositif de prise d'image.

Le premier train de signaux 64x', équivalents au premier train de signaux 64x et reçu par l'émetteur-récepteur 15 est délivré à un organe de commande 70
30 d'un premier moteur électrique 71 qui permet de faire pivoter la première caméra 20 autour de l'axe X pour capturer le champ de vue réduit correspond au deuxième faisceau 4'.

De la même manière, le deuxième train de signaux 64y', équivalents au deuxième train de signaux 64y, reçu par l'émetteur-récepteur 15, est délivré à un
35 deuxième organe de commande 72 d'un deuxième moteur électrique 73 qui permet de faire pivoter la première caméra 20 dans le premier faisceau lumineux 4 autour de l'axe Y.

5 Les rotations autour des axes X et Y de la première caméra 20 permet de sélectionner le deuxième faisceau lumineux 4' capturé par la première caméra 20.

Bien entendu, les déplacements de la première caméra 20 correspondent évidemment aux coordonnées angulaires dans l'image grand champ 42 affichée
10 sur l'écran 43.

Il est à noter que les coordonnées angulaires θ_x et θ_y de l'image grand champ 42 correspondent à un angle de vision voisin de 180° du champ observé, alors que les déplacements angulaires θ_x et θ_y de la première caméra 20 dans le premier faisceau lumineux 4 sont très faibles.

15 Cette disposition permet à la première caméra 20 de se positionner très rapidement dans la position (θ_x , θ_y) choisie par l'observateur, et de capturer le deuxième faisceau lumineux 4' correspondant à la région d'intérêt 52 de l'image grand champ 42 qui donnera naissance à la région d'intérêt 52 de bonne résolution.

20 Avantageusement, ainsi que cela est montré sur la figure 1, est associé au dispositif de navigation 60 un dispositif d'affichage de l'étendue angulaire 80 de la région d'intérêt 52 à afficher sur l'écran 53.

L'information correspondante est délivrée à un dispositif électronique 81 qui génère des signaux correspondants 82, émis par le deuxième émetteur 30 et
25 reçus par le premier émetteur-récepteur 15 du dispositif de prise de vue.

Les signaux correspondants reçus 82' sont délivrés à un organe de commande 83 d'un zoom optique de la première caméra 20.

La région d'intérêt 52 affichée sur le deuxième écran 53 sera ainsi plus ou moins grossie en fonction du réglage du zoom optique tout en conservant la
30 même résolution.

Il est ainsi possible de visualiser des détails de l'image grand champ 42 avec une grande précision.

Dans un autre mode de réalisation, le dispositif de capture comporte des moyens de traitement d'image (par exemple logiciels) adaptés à détecter un
35 mouvement et/ou une variation de l'intensité lumineuse dans l'image grand champ 42 et à commander les moyens de sélection en fonction du résultat de cette détection.

5 Ces moyens de traitement d'image sont connus de l'homme du métier et ne seront pas décrits ici. Ils sont notamment aptes à effectuer des opérations classiques de segmentation et de reconnaissance de forme.

La **figure 2** représente un dispositif de capture conforme à l'invention dans un autre mode de réalisation.

10 Le système d'observation, identique dans ce mode de réalisation à celui décrit en référence à la figure 1, n'est pas représenté sur la figure 2.

Dans ce mode de réalisation, la première caméra 20 est fixe, et le deuxième faisceau 4' est dévié, en direction de cette première caméra 20, par un prisme 100 en rotation autour de l'axe Y.

15 Dans d'autres modes de réalisation non représentés ici, le prisme 100 peut être remplacé par un autre moyen de déviation, et notamment par un miroir, ou tout autre système de diffraction connu de l'homme de l'art.

La **figure 3** montre le champ de vision réduit 90 qui donne naissance au deuxième faisceau lumineux 4' capturé par la première caméra 20, et le grand
20 champ de vision 91 capturé par la deuxième caméra 10.

La **figure 4** représente les principales étapes E5 à E90 d'un procédé de traitement selon l'invention dans un mode préféré de réalisation.

Au cours d'une première étape E5, on acquiert une image grand champ 42 avec un système optique grand champ 1 fournissant un premier faisceau
25 lumineux 4.

Cette étape E5 d'acquisition est suivie par une étape E10 au cours de laquelle on duplique le premier faisceau lumineux 4.

Cette duplication peut, par exemple, être obtenue en utilisant un duplicateur 5 tel que décrit brièvement en référence à la figure 1.

30 L'étape E10 de duplication est suivie par une étape E20 au cours de laquelle on capture l'intégralité du premier faisceau dupliqué 6. Cette étape E20 de capture du premier faisceau dupliqué 6 est, par exemple, effectuée en utilisant la deuxième caméra 10 décrite précédemment.

35 Dans le mode de réalisation décrit ici, l'étape E20 de capture du premier faisceau dupliqué 6 est suivie par une étape E30 de visualisation sur un poste de visualisation, constitué par exemple par un écran 43, de l'image grand champ 42 obtenue à partir du premier faisceau dupliqué 6, par la deuxième caméra 10.

5 Cette étape E30 de visualisation est suivie par un ensemble d'étapes E40 à E70 de sélection d'un deuxième faisceau lumineux 4' à partir du premier faisceau lumineux 4.

 Plus précisément, au cours d'une étape E40, on positionne un curseur 61 dans l'image grand champ 42 affichée sur l'écran 43.

10 Le déplacement de ce curseur peut par exemple être effectué au moyen d'un joystick.

 Quoi qu'il en soit, la position du curseur 61 définit ainsi des coordonnées angulaires θ_x , θ_y d'une région d'intérêt 52 de l'image grand champ 42 que l'observateur veut visualiser par exemple sur un deuxième écran 53.

15 L'étape E40 de positionnement du curseur 61 est suivie par une étape E50 de positionnement de la première caméra 20, de façon à ce qu'elle capture un deuxième faisceau 4' correspondant à la région d'intérêt 52 sélectionnée au cours de l'étape précédente.

20 L'étape E50 de positionnement de la première caméra 20 est suivie par une étape E60 de sélection, à partir du poste de visualisation, de l'étendue angulaire de la région d'intérêt 52 à afficher sur l'écran 53.

 L'étape E60 de sélection de l'étendue angulaire est suivie par une étape E70 au cours de laquelle on règle ce zoom optique de la première caméra 20 en fonction de l'étendue angulaire précitée.

25 L'étape E70 de réglage du zoom optique est suivie par une étape E80 au cours de laquelle on capture le deuxième faisceau 4' correspondant à la position et l'étendue angulaire de la région d'intérêt 52.

30 L'étape E80 de capture du deuxième faisceau 4' est suivie par une étape E90 au cours de laquelle on affiche la région d'intérêt 52 par exemple sur l'écran 53, ou en incrustation dans l'écran 43 d'affichage de l'image panoramique 42.

 L'étape E90 d'affichage de la région d'intérêt 52 est suivie par l'étape E40 de positionnement du curseur 61 déjà décrite.

35 Dans un autre mode de réalisation, l'étape E20 de capture du premier faisceau dupliqué est suivie par une étape de traitement d'image de l'image 42 grand champ visant à détecter dans cette image grand champ un mouvement ou une variation de l'intensité lumineuse.

5 Cette étape de traitement d'image permet ainsi de déterminer automatiquement, les coordonnées angulaires θ_x , θ_y d'une région d'intérêt, et non pas au moyen du curseur 61 tel que décrit précédemment.

 Dans une autre variante de réalisation, au lieu de déplacer la première caméra 20 (étape E50), on fait pivoter, en fonction des coordonnées angulaires θ_x , θ_y , des moyens de déviation pour dévier le deuxième faisceau 4' en direction de la première caméra 20.

 La figure 5 représente un système de capture couvrant un espace à 360° conforme à l'invention dans un mode préféré de l'invention.

15 Ce système de capture comporte deux dispositifs de capture A et A' tels que décrits précédemment en référence aux figures 1 ou 2, agencés tête bêche.

 Dans ce mode de réalisation, les systèmes optiques 1 et 1' des deux dispositifs de capture A et A' sont aptes à couvrir plus d'un demi-espace, respectivement représentés par les parties hachurées H et H'.

20 L'homme du métier comprendra aisément que les parties hachurées R1 et R2 sont des zones de recouvrement capturées par les deux dispositifs A et A'.

5

REVENDEICATIONS

1 - Dispositif de capture d'une image (42) acquise par un système optique (1) grand champ fournissant un premier faisceau lumineux (4) correspondant à ce grand champ, caractérisé en ce qu'il comporte :

- 10 - des moyens de sélection d'un deuxième faisceau lumineux (4'), à partir dudit premier faisceau (4), le deuxième faisceau (4') correspondant à un champ réduit dudit grand champ et étant représentatif d'une région d'intérêt (52) quelconque de ladite image (42) ; et
- 15 - une première caméra (20) adaptée à capturer ledit deuxième faisceau (4').

2 - Dispositif de capture selon la revendication 1, caractérisé en ce que ladite première caméra (20) étant mobile, lesdits moyens de sélection comportent des moyens de positionnement (60, 61, 71, 73) de ladite première caméra (20), dans une position (θ_x , θ_y) telle qu'elle reçoit ledit deuxième

20 faisceau (4').

3 - Dispositif de capture selon la revendication 1, caractérisé en ce que ladite première caméra (20) étant fixe, lesdits moyens de sélection comportent des moyens de déviation adaptés à dévier ledit deuxième faisceau (4') en direction de ladite première caméra (20).

25 4 - Dispositif de capture selon la revendication 3, caractérisé en ce que lesdits moyens de déviation sont constitués par un prisme, un miroir ou tout type de système de diffraction, mobiles en rotation dans ledit premier faisceau (4).

5 - Dispositif de capture selon l'une quelconque des revendications 1 à 4, caractérisé en ce que la première caméra (20) comporte un dispositif de zoom

30 optique permettant de définir l'étendue angulaire de ladite région d'intérêt (52).

6 - Dispositif de capture selon l'une quelconque des revendications 1 à 5, caractérisé en ce qu'il comporte en outre :

- des moyens (5) pour dupliquer ledit premier faisceau lumineux (4) en un premier faisceau dupliqué (6) ; et
- 35 - une deuxième caméra (10) adaptée à capturer l'intégralité dudit premier faisceau dupliqué (6).

5 7 – Dispositif de capture selon la revendication 6, caractérisé en ce qu'il comporte en outre un poste de visualisation (43) de ladite image (42), ledit poste de visualisation étant situé à proximité de moyens de commande (83) desdits moyens de sélection.

10 8 – Dispositif de capture selon la revendication 6, caractérisé en ce qu'il comporte des moyens de traitement d'image de ladite image (42) adaptés à détecter un mouvement et/ou une variation de l'intensité lumineuse dans ladite image (42) et à commander lesdits moyens de sélection en fonction du résultat de ladite détection.

15 9 – Dispositif de capture selon l'une quelconque des revendications 1 à 8, caractérisé en ce que ledit système optique (1) et ladite première caméra (10) sont aptes à capturer lesdits premier et deuxième faisceaux lumineux (4, 4') dans le domaine de l'infrarouge.

20 10 - Procédé de capture d'une image (42) acquise par un système optique (1) grand champ fournissant un premier faisceau lumineux (4), caractérisé en ce qu'il comporte :

- une étape (E40, E50, E60, E70) de sélection d'un deuxième faisceau lumineux (4'), à partir dudit premier faisceau (4), le deuxième faisceau (4') correspondant à un champ réduit dudit grand champ et étant représentatif d'une région d'intérêt (52) quelconque de ladite image (42) ; et

25 - une étape (E80) de capture dudit deuxième faisceau (4') avec une première caméra (20).

30 11 - Procédé de capture selon la revendication 10, caractérisé en ce que ladite première caméra (20) étant mobile, on positionne (E50), au cours de ladite étape de sélection (E50, E70), ladite première caméra (20), dans une position (θ_x , θ_y) telle qu'elle reçoit ledit deuxième faisceau (4').

12 – Procédé de capture selon la revendication 10, caractérisé en ce que ladite première caméra (20) étant fixe, on utilise, au cours de ladite étape de sélection, des moyens de déviation adaptés à dévier ledit deuxième faisceau (4') en direction de ladite première caméra (20).

35 13 – Procédé de capture selon la revendication 12, caractérisé en ce qu'au cours de ladite étape de sélection, on utilise des moyens de déviation

5 constitués par un prisme, un miroir ou tout type de système de diffraction, mobile en rotation dans ledit premier faisceau (4).

14 - Procédé de capture selon l'une quelconque des revendications 10 à 12, caractérisé en ce qu'il comporte une étape (E100) de réglage d'un zoom optique de la première caméra (20), permettant de définir l'étendue angulaire de
10 ladite région d'intérêt (52)

15 - Procédé de capture selon l'une quelconque des revendications 10 à 14, caractérisé en ce qu'il comporte en outre :

- une étape (E10) de duplication dudit premier faisceau lumineux (4) en un premier faisceau dupliqué (6) ; et

15 - une étape (E20) de capture de l'intégralité dudit premier faisceau dupliqué (6) avec une deuxième caméra (10).

16 - Procédé de capture selon la revendication 15, caractérisé en ce qu'il comporte une étape (E30) de visualisation de ladite image (42) à partir d'un poste de visualisation (42), ladite étape de sélection du deuxième faisceau
20 lumineux (4') étant pilotée à partir dudit poste de visualisation (43).

17 - Procédé de capture selon la revendication 15, caractérisé en ce qu'il comporte une étape de traitement d'image de ladite image (42) adaptée à détecter un mouvement et/ou une variation de l'intensité lumineuse dans ladite image (42) et à permettre ladite étape de sélection en fonction du résultat de
25 ladite détection.

18 - Système de capture d'une image couvrant un espace à 360°, caractérisé en ce qu'il comporte deux dispositifs de capture conformes à l'une quelconque des revendications 1 à 9 agencés tête bêche et dans lesquels ledit système optique (1) est apte à couvrir un demi-espace.

Titre : "Procédé et dispositif de capture d'une image grand champ et d'une région d'intérêt de celle-ci"

ABREGE DESCRIPTIF

Ce dispositif permet la capture d'une image acquise par un système optique (1) grand champ fournissant une première voie optique, cette image étant capturée par une première caméra.

Un système optique de prélèvement inséré dans cette première voie, permet la capture d'un champ plus réduit sur une deuxième caméra, ce champ réduit correspondant à une région d'intérêt du grand champ.

Figure 1.

1/4

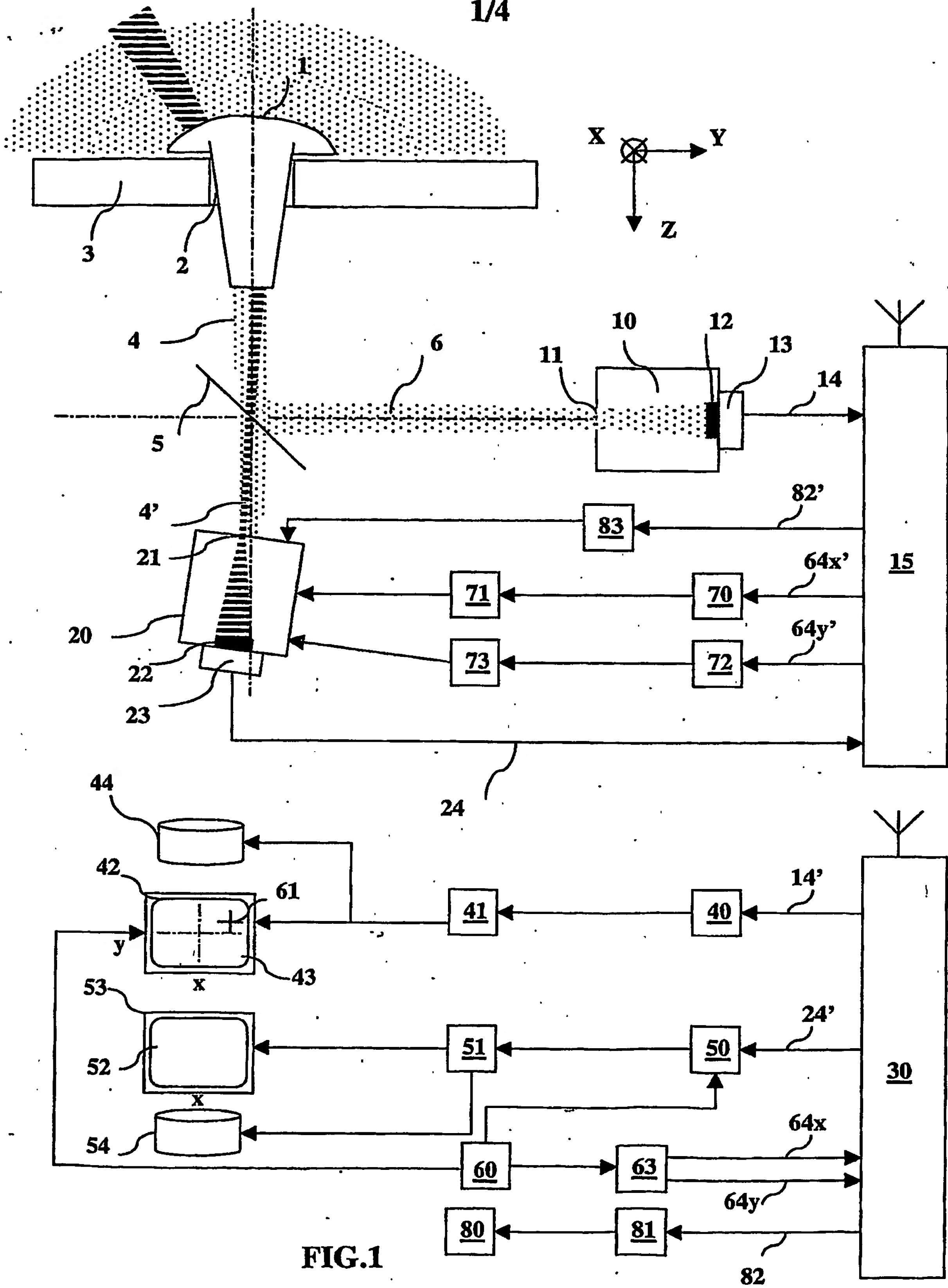


FIG.1

2/4

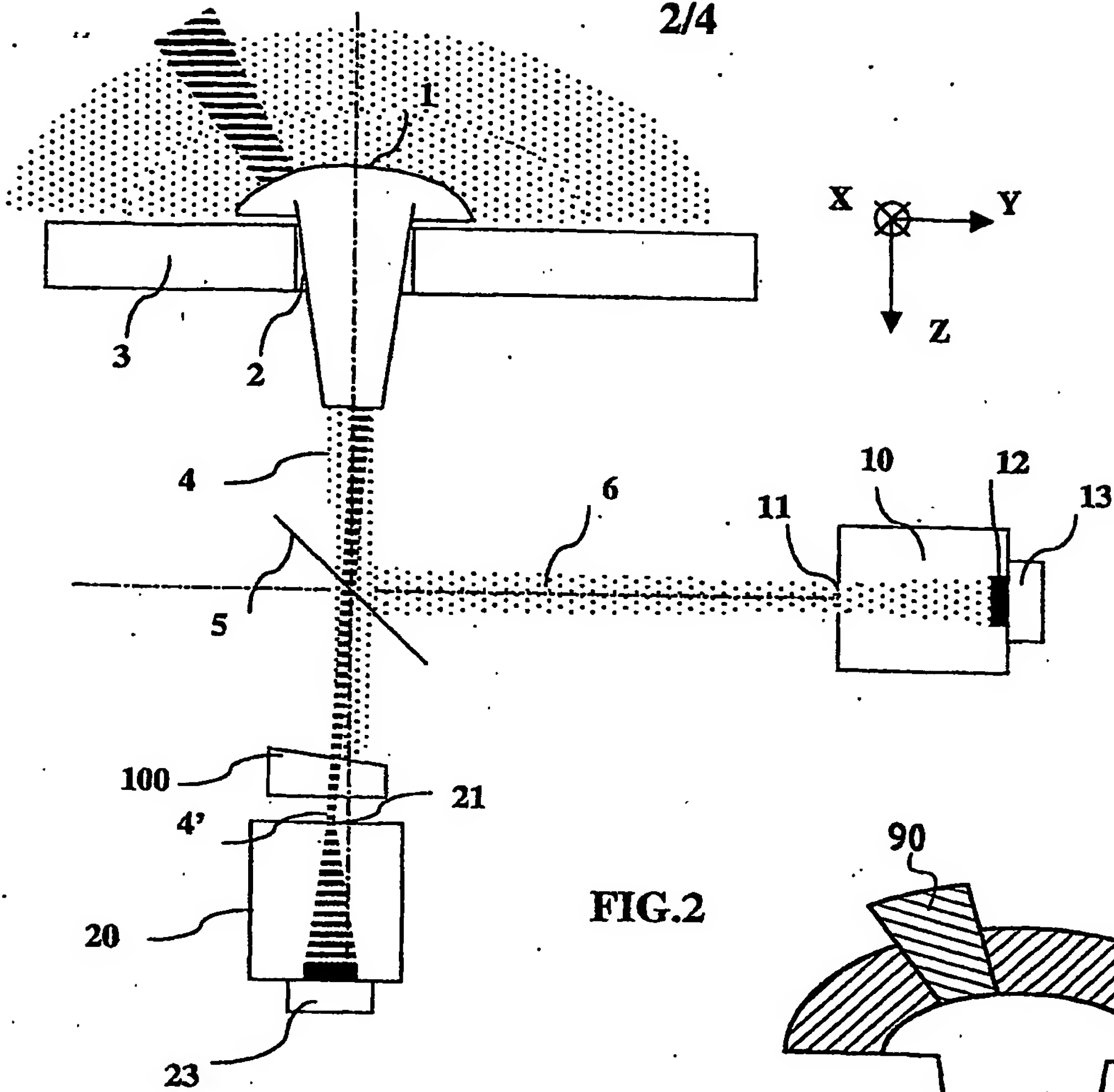


FIG.2

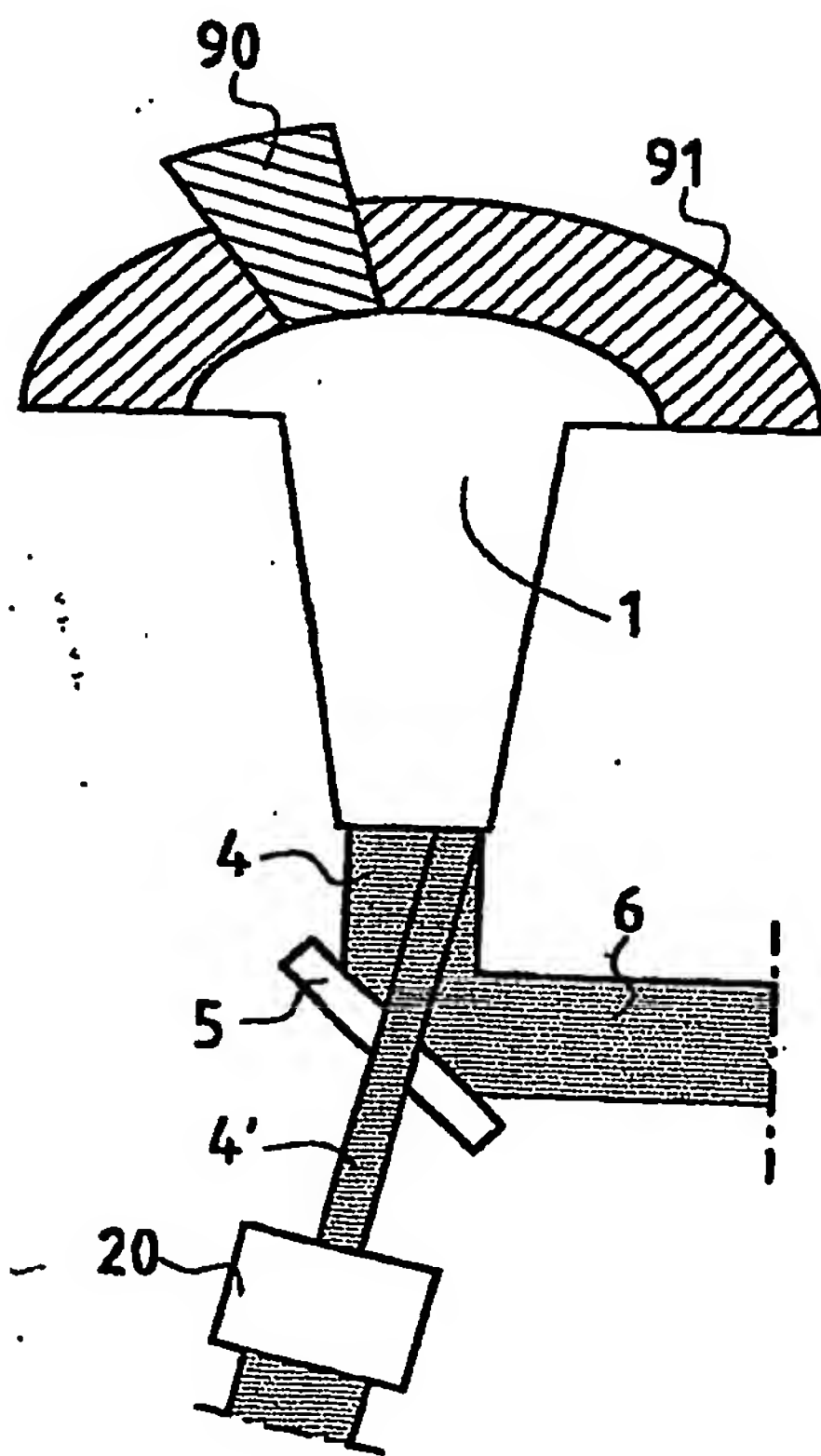


FIG.3

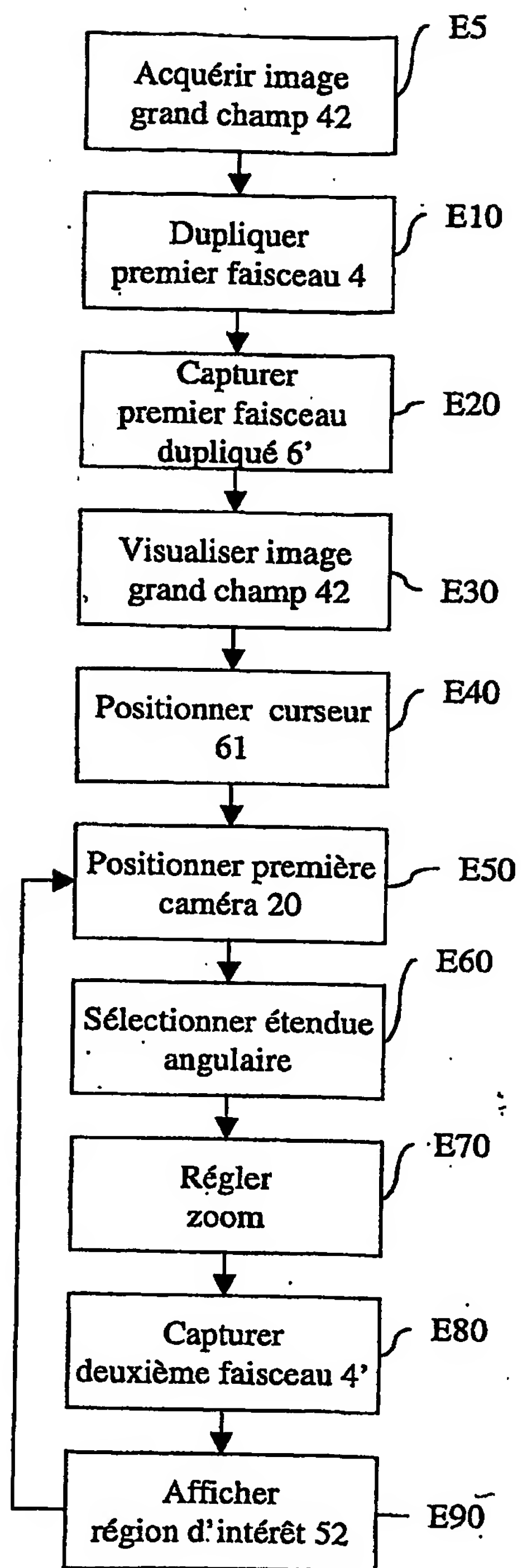


FIG. 4

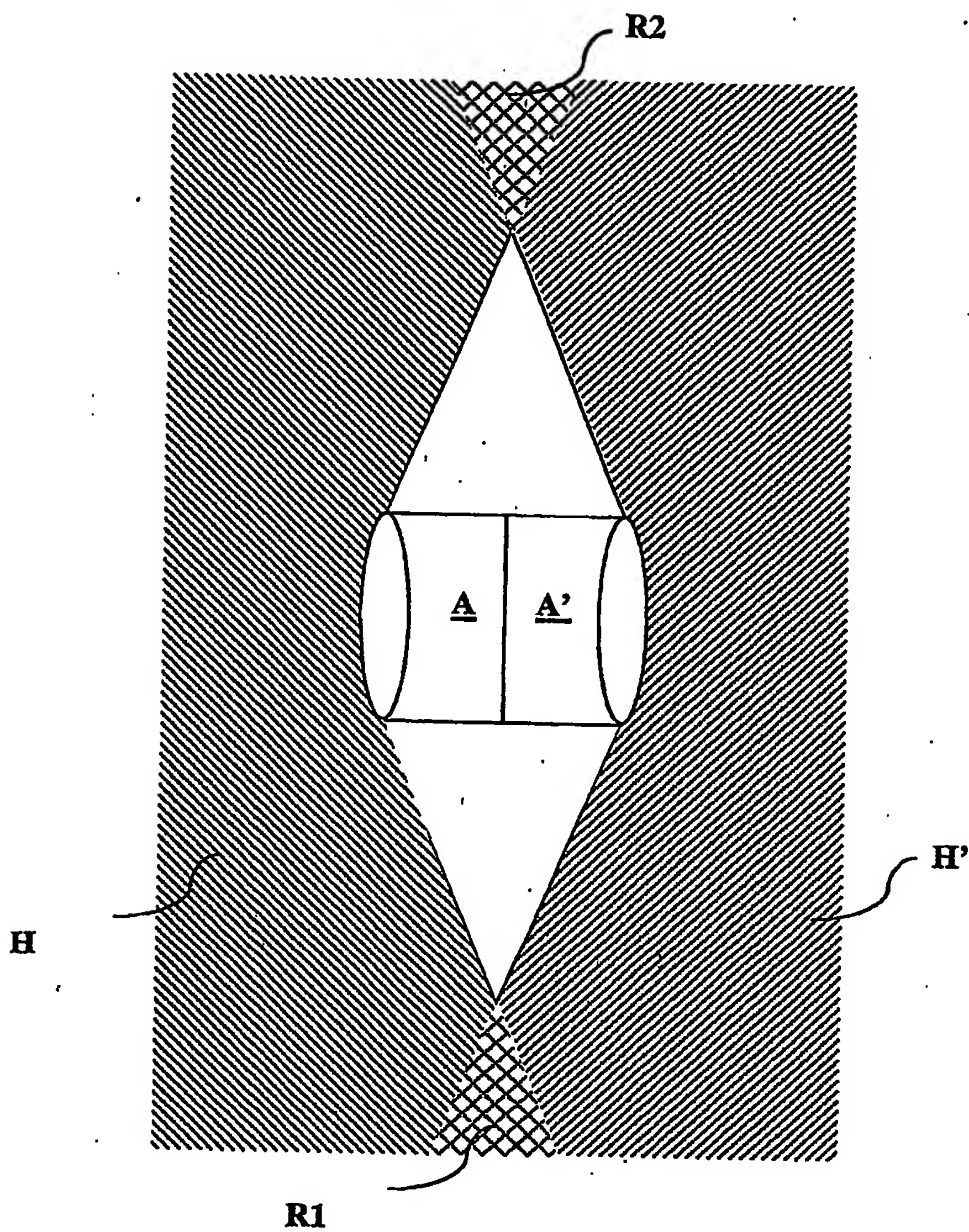


FIG.5